

# Black Jaguar (RDK-BDC24) 簡易マニュアル

2011.4.1

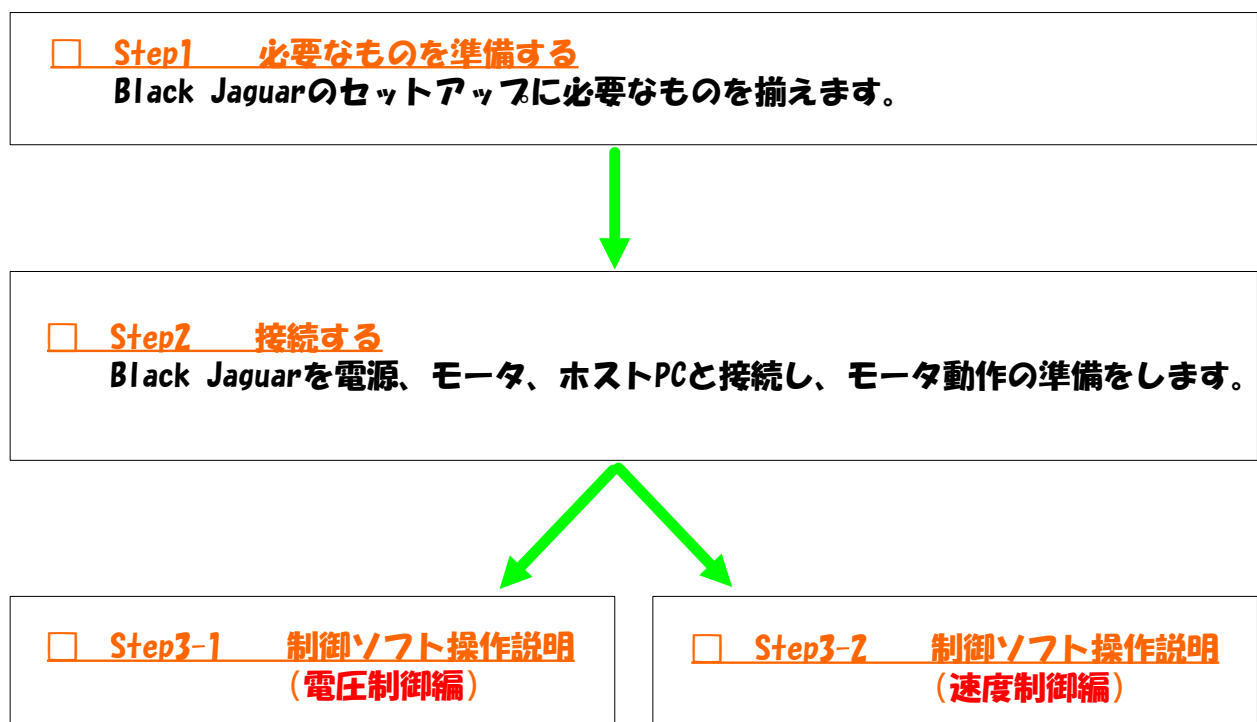


TOSADENSHI

## はじめに

- ・本書ではBlack Jaguarの接続から付属の制御ソフトによる一連の操作について簡単に説明しています。Black Jaguarの機能や仕様の詳細については、付属CD-ROMの取扱説明書及びTI関連資料をご参照下さい。
- ・ID/FW設定については付属の取扱説明書をご参照下さい。

## 説明の流れ



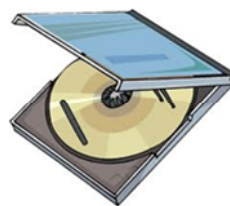
## □ Step1 必要なものを準備する

### □ 本製品に付属しているもの

・ Black Jaguar本体



・ 付属CD



### □ お客様の方で用意していただくもの

・ 制御用PC



・ フラシ付DCモータ



・ RS232C-RJ11変換ケーブル



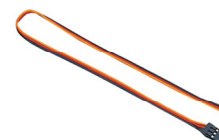
・ 直流電源またはバッテリー  
(12Vまたは24V)



・ エンコーダ



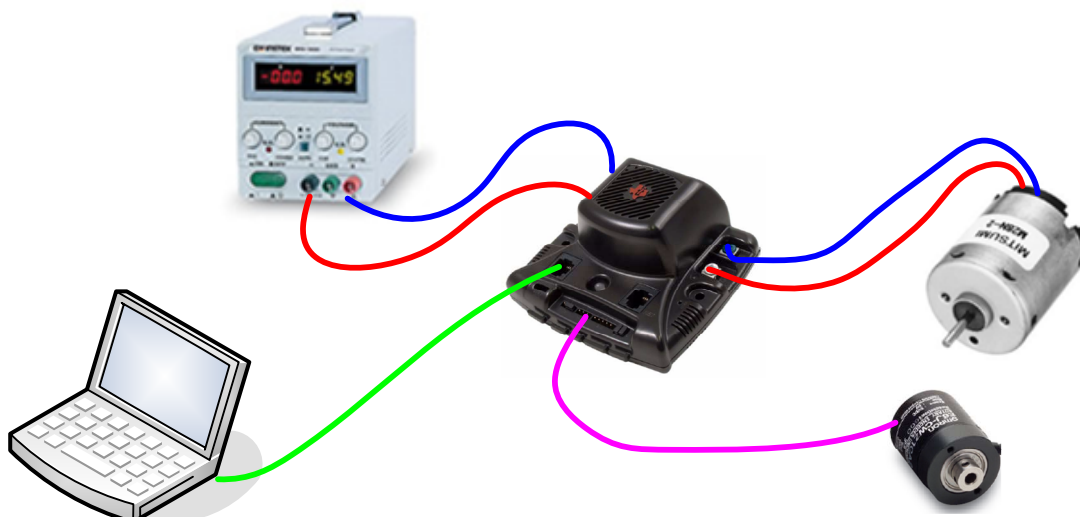
・ エンコーダ用ケーブル



(※) エンコーダ及びエンコーダ用ケーブルは  
速度制御する時には必須です。

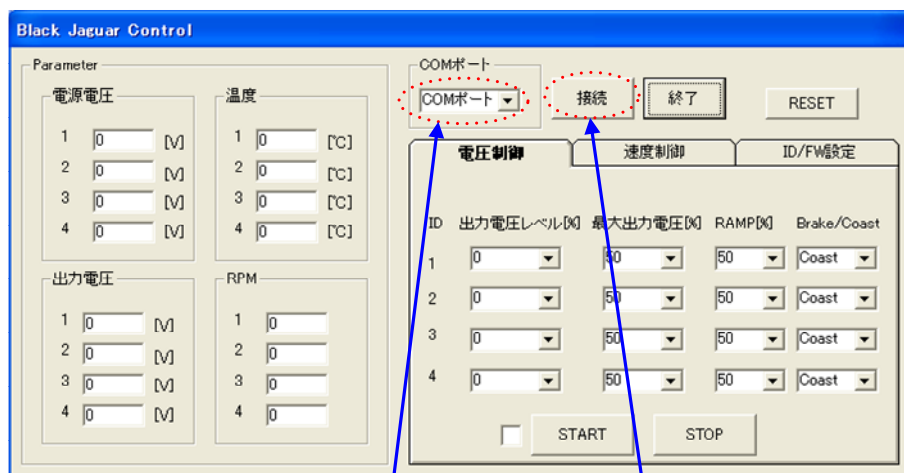
## □ Step2 接続する

- ① Black Jaguarとモータを接続します
- ② エンコーダを接続します (速度制御時は必須)
- ③ 通信ケーブルを接続し、制御用PCと接続します
- ④ 電源ラインを接続します

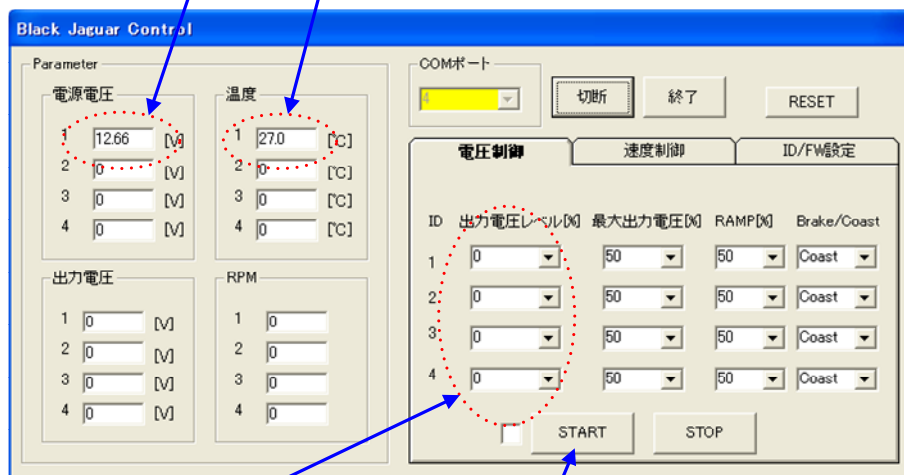


## □ Step3-1 制御ソフト操作説明（電圧制御編）

①Black Jaguarの電源をオンし、付属のVBソフト(BJ\_control.exe)を実行します。



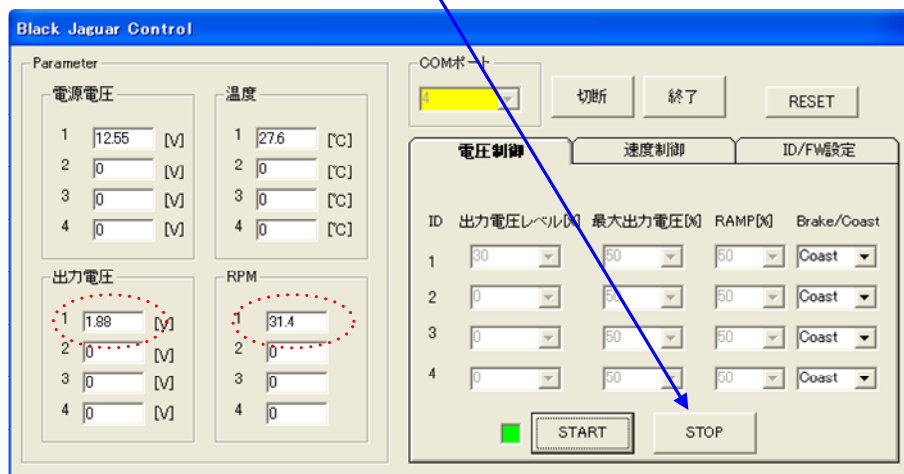
②RS232C通信を行なうCOMポートを選択し、**接続ボタン**を押します。正常に接続ができれば、電源電圧や温度の表示がされます。



初期値として、  
最大出力電圧は50%、  
RAMP設定は50%、  
停止時Coast設定になっています。

(※) 各設定の詳細については  
取扱説明書をご参照下さい。

③出力電圧レベルの設定を行い、**STARTボタン**を押せばモータ駆動を開始します。  
駆動を停止する場合は**STOPボタン**を押します。



(※) 停止後、設定を変更して  
STARTボタンを押すと、  
変更した設定で駆動を  
開始します。

④終了する場合は、必ず**STOPボタン**でモータ駆動が停止している状態にし、  
**切断ボタン**を押して、**終了ボタン**を押して下さい。

## □ Step3-2 制御ソフト操作説明（速度制御編）

①Black Jaguarの電源をオンし、付属のVBソフト (BJ\_control.exe) を実行します。



**速度制御を行なう場合は、必ずエンコーダを接続して下さい！！**  
エンコーダからの信号が無い場合は、**最大出力電圧**まで加速し続けます。  
異常時には**STOPボタン**を押すまたは**電源遮断**を行なって下さい。

②RS232C通信を行なう**COMポート**を選択し、**接続ボタン**を押します。  
正常に接続ができれば、**速度制御タブ**をクリックします。

初期値として、  
比例定数0.020  
積分定数0.005  
微分定数0.000  
エンコーダカウント250  
が設定されています。

(※) 各設定の詳細については  
取扱説明書をご参照下さい。

③RPM設定を行い、**STARTボタン**を押せばモータ駆動を開始します。  
駆動を停止する場合は**STOPボタン**を押します。

(※) モータ駆動中でも  
RPM設定を変更して  
STARTボタンを押すと、  
設定変更できます。

④終了する場合は、必ず**STOPボタン**でモータ駆動が停止している状態にし、  
**切断ボタン**を押して、**終了ボタン**を押して下さい。